

Title (en)
Method and device for controlling manipulators

Title (de)
Verfahren und Vorrichtung zum Steuern von Handhabungsgeräten

Title (fr)
Procédé et dispositif de commande de manipulateurs

Publication
EP 1602456 A2 20051207 (DE)

Application
EP 05011664 A 20050531

Priority
DE 102004026813 A 20040602

Abstract (en)
The method is for the controlling of a number of manipulating devices such as multi-axis industrial robots, of which at least one functions as a reference device and the other as a copying device. The reference device is moved into a number of predetermined poses inside its working space. A parameter-model for the copying manipulating device from actual set deviations between first set poses and actual poses, and second set poses and actual poses, is determined both for errors of the copying manipulating device and for errors of the reference manipulating device. An independent claim is included for a device for the improving of accuracy characteristics of manipulating devices (1,2) including a control unit (3,4) for the moving of the manipulating devices in predetermined set poses (P2,P2'), an external measuring system (5,6) to determine actual poses from the set poses, a comparator to determine a deviation between the respective set poses and actual poses of one device, and a model forming unit to determine a parameter model of at least one of the manipulating devices from the combined actual set deviations of the devices.

Abstract (de)
Die Erfindung betrifft ein Verfahren zum Steuern einer Mehrzahl von Handhabungsgeräten, wie Mehrachs-Industrierobotern. Mindestens ein Handhabungsgerät fungiert dabei als Referenz-Handhabungsgerät und wird in eine Anzahl vorgegebener Posen innerhalb seines Arbeitsraums bewegt, an denen interne Stellungswerte als erste Soll-Posen bestimmt werden. Für jede Soll-Pose wird anschließend eine erste Ist-Pose des Referenz-Handhabungsgeräts durch ein externes Messsystem bestimmt. Anschließend fährt wenigstens ein weiteres Handhabungsgerät bestimmte Posen des Referenz-Handhabungsgeräts als zweite Soll-Posen an, wobei für jede dieser Posen eine Ist-Pose des weiteren Handhabungsgeräts durch ein externes Messsystem bestimmt wird. Anhand von Ist-Soll-Abweichungen zwischen den so bestimmten Soll- und Ist-Posen der beiden Handhabungsgeräte wird anschließend ein Parametermodell für das weitere Handhabungsgerät ermittelt, mit dem sich simultan sowohl eigene Fehler dieses Handhabungsgeräts als auch Fehler des Referenz-Handhabungsgeräts kompensieren lassen. Das erfindungsgemäße Verfahren ist im Zuge einer vereinfachten und verbesserten Kooperation von Handhabungsgeräten einsetzbar. <IMAGE>

IPC 1-7
B25J 9/16

IPC 8 full level
B25J 9/10 (2006.01); **B25J 9/16** (2006.01); **B25J 13/00** (2006.01); **G05B 19/18** (2006.01)

CPC (source: EP US)
B25J 9/1682 (2013.01 - EP US); **B25J 9/1692** (2013.01 - EP US); **G05B 2219/39008** (2013.01 - EP US); **G05B 2219/39045** (2013.01 - EP US); **G05B 2219/39046** (2013.01 - EP US); **G05B 2219/39051** (2013.01 - EP US); **G05B 2219/39114** (2013.01 - EP US); **G05B 2219/39397** (2013.01 - EP US); **Y10T 74/20207** (2015.01 - EP US); **Y10T 74/20305** (2015.01 - EP US); **Y10T 74/20311** (2015.01 - EP US); **Y10T 74/20329** (2015.01 - EP US); **Y10T 74/20335** (2015.01 - EP US)

Cited by
EP2407283A3; CN104440910A; EP1607194A3; CN108724181A; CN114713890A; DE212009000055U1; WO2004029492A1; WO2016008215A1; WO2009141184A1; EP2407283B1

Designated contracting state (EPC)
AT BE BG CH CY CZ DE DK EE ES FI FR GB GR HU IE IS IT LI LT LU MC NL PL PT RO SE SI SK TR

DOCDB simple family (publication)
EP 1602456 A2 20051207; **EP 1602456 A3 20061004**; **EP 1602456 B1 20100707**; AT E473072 T1 20100715; DE 102004026813 A1 20051229; DE 502005009850 D1 20100819; ES 2348152 T3 20101130; JP 2005342885 A 20051215; US 2005273198 A1 20051208; US 7571025 B2 20090804

DOCDB simple family (application)
EP 05011664 A 20050531; AT 05011664 T 20050531; DE 102004026813 A 20040602; DE 502005009850 T 20050531; ES 05011664 T 20050531; JP 2005161570 A 20050601; US 14189905 A 20050601